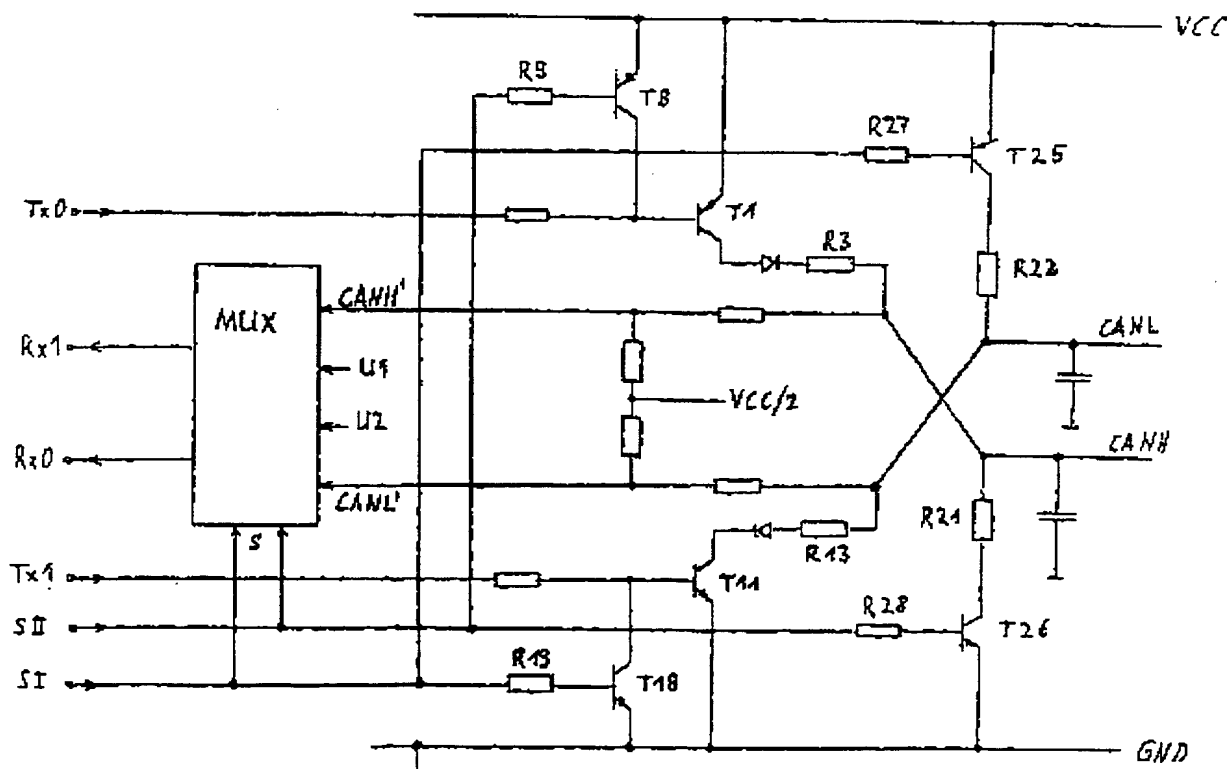


AN: PAT 1995-082811
TI: Bidirectional data transmission system functions in single wire mode when line interference is high to reduce loss and prevent short circuits
PN: DE4327035-A1
PD: 16.02.1995
AB: The system provides bidirectional data transmission in a two line bus system. The transmission lines are connected via subscriber modules connected to load current circuits and/or transmission stage circuits, to operating voltages. The arrangement has devices to monitor the data lines for interference and switching between operating modes. The system also has devices to separate the transmission stage and load circuits. On detection of interference, these devices are operated such that a data line which is not needed for data transmission in the present operating mode is disconnected from the operating voltage.; Provides safe, reliable and efficient system in simple manner.
PA: (DAIM) DAIMLER-BENZ AG; (DAIM) DAIMLERCHRYSLER AG;
IN: HAUN R; RALL B;
FA: DE4327035-A1 16.02.1995; DE59409781-G 19.07.2001;
EP643515-A2 15.03.1995; EP643515-A3 25.06.1997;
EP643515-B1 13.06.2001;
CO: DE; EP; FR; GB; IT;
DR: DE; FR; GB; IT;
IC: H04L-012/10; H04L-012/24; H04L-012/40; H04L-025/08;
H04L-029/14;
MC: W01-A03D; W01-A06A2; W01-A06B1; W01-A08X;
DC: W01;
FN: 1995082811.gif
PR: DE4327035 12.08.1993;
FP: 16.02.1995
UP: 30.07.2001



THIS PAGE BLANK (USPTO)



①9 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

⑫ **Offenlegungsschrift**
⑩ **DE 43 27 035 A 1**

⑤1 Int. Cl.⁸:
H 04 L 12/40
H 04 L 12/24
H 04 L 25/08

⑳ Aktenzeichen: P 43 27 035.2
㉔ Anmeldetag: 12. 8. 93
㉕ Offenlegungstag: 16. 2. 95

DE 43 27 035 A 1

㉑ Anmelder:
Daimler-Benz Aktiengesellschaft, 70567 Stuttgart,
DE

㉒ Vertreter:
Amersbach, W., Dipl.-Ing., 89250 Senden

㉓ Erfinder:
Haun, Roland, 71404 Korb, DE; Rall, Bernhard, 89075
Ulm, DE

㉔ Für die Beurteilung der Patentfähigkeit
in Betracht zu ziehende Druckschriften:

DE	40 05 339 C2
DE	39 12 335 A1
EP	03 37 762 A2
EP	0 41 679 A1
WO	90 09 713

㉕ Anordnung zur bidirektionalen Datenübertragung

㉖ Es wird eine Anordnung zur bidirektionalen Datenübertragung auf einem Zweidraht-BUS-System vorgeschlagen, welche bei einer Vielzahl von Leitungsstörungen im Eindraht-Betriebsmodus funktioniert und dabei Verlustleistungen auch bei Kurzschluß gegen eine hohe Batteriespannung verhindert.

DE 43 27 035 A 1

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

BUNDESDRUCKEREI 12. 94 408 067/200

13/32

Die Erfindung betrifft eine Anordnung zur bidirektionalen Datenübertragung nach dem Oberbegriff des Patentanspruchs 1.

Derartige Anordnungen sind beispielsweise eingesetzt in Zweidraht-BUS-Systemen wie dem CAN (Controller Area Network)-System in Kraftfahrzeugen. Bei einem solchen BUS-System sind Laststromkreise und Sendestufen-Stromkreise angeschlossener Teilnehmerbausteine vorhanden, welche die Spannungspegel auf den Datenleitungen bei den vorgesehenen rezessiven und dominanten Bitzuständen bestimmen. Bei solchen BUS-Systemen ist auch als Notbehelf für einige Störungsfälle ein Eindraht-Betrieb möglich, bei welchem in den Empfängerstufen der Teilnehmerbausteine nur die Spannung einer der beiden Datenleitungen ausgewertet und an den für die andere Datenleitung vorgesehenen Empfängereingang eine konstante Spannung angelegt wird. Allerdings kann in solchen Störfällen eine erhebliche Verlustleistung auftreten, insbesondere bei Aufbau des Systems nach einem Vorschlag ISO/WD 11992-1 der ISO (International Organisation of Standards).

Aufgabe der vorliegenden Erfindung ist es, eine Anordnung zur bidirektionalen Datenübertragung in einem Zweidraht-BUS-System anzugeben, welche die Fähigkeit zum Eindrahtbetrieb besitzt und in Störfällen ohne die hohen Verlustleistungen bekannter Anordnungen auskommt.

Die Erfindung ist im Patentanspruch 1 beschrieben. Die Unteransprüche enthalten vorteilhafte Ausgestaltungen und Weiterbildungen der Erfindung.

Die Erfindung ist nachfolgend anhand von Ausführungsbeispielen unter Bezugnahme auf die Abbildungen noch weiter veranschaulicht. Dabei zeigt

Fig. 1A die Grundschialtung der Treiberstufe eines Teilnehmerbausteins

Fig. 1B die bei einer solchen Schaltung auf den Datenleitungen auftretenden Spannungen mit Bitwechseln

Fig. 2 ein Zweidraht-BUS-System mit möglichen Störungen

Fig. 3 die Möglichkeit der Umschaltung von Betriebszuständen im Störfall

Fig. 4 eine Schaltung der in Fig. 1 skizzierten Art mit Mitteln zur Auftrennung von Stromkreisen

Fig. 5 eine Weiterbildung der Schaltung nach Fig. 4

Fig. 6 eine vorteilhafte Ausführung eines Empfangszuges

Fig. 7 die Anschaltung eines Teilnehmerbausteins an ein BUS-Kabel

Fig. 8 eine Anordnung mit mehreren Empfangskomparatoren.

In Fig. 1A ist eine Grundschialtung für den Anschluß eines Teilnehmerbausteins an eine Zweidraht-BUS-Leitung eines CAN-Systems skizziert. Auf den prinzipiellen Aufbau der skizzierten Grundschialtung wird im folgenden Bezug genommen, ohne daß die Erfindung einen solchen Aufbau voraussetzt. Vielmehr ist die Erfindung auf von anderen vergleichbaren BUS-Systemen bekannte Schaltungen in entsprechender Weise anwendbar.

Der Teilnehmerbaustein sei aus einer eigenen, vorzugsweise auch für ein zugehöriges elektronisches Steuergerät verwendeten, stabilisierten Stromversorgung gespeist, deren Betriebspotentiale mit VCC und GND bezeichnet sind. Die Betriebsspannung von VCC gegen GND beträgt typischerweise 5 Volt. Das BUS-System mit Datenleitungen CANH und CANL sei ebenfalls nur

aus der oder den Stromversorgungen der Teilnehmerbausteine gespeist und somit insbesondere getrennt von dem stark störungsbehafteten Bordnetz eines Fahrzeuges betrieben. Die Bitzustände der Datenübertragung umfassen einen rezessiven Bitzustand Rez und einen dominanten Bitzustand Dom, womit auf einfache Weise eine Prioritätenselektion unter mehreren sendewilligen Teilnehmern durch sogenannte Arbitration möglich ist. Ein nicht eingezeichneter Controller-Baustein eines an der Kommunikation beteiligten Teilnehmers stellt im Sendefall an den Anschlüssen Tx0 und Tx1 ein Sendesignal bereit und übernimmt an Anschlüssen Rx0 und Rx1 Empfangssignale zur Detektion und Auswertung. Durch Überwachung der aus den Spannungen der Datenleitungen abgeleiteten Empfangsspannungen CANH' und CANL' bei gleichzeitiger Abgabe eines Sendesignals kann der Controller sowohl Störungen der Datenleitungen als auch den Sendewunsch eines prioritätshöheren Teilnehmers erkennen und sein eigenes Verhalten danach ausrichten. Insbesondere wird bei Erkennen eines prioritätshöheren Sendewunsches der eigene Sendevorgang abgebrochen. Im Störfall wird der Controller versuchen, durch Wechsel in einen Eindraht-Betriebszustand die Kommunikationsfähigkeit behelfsweise aufrechtzuerhalten oder, falls dies nicht möglich ist, die Teilnahme an der Kommunikation abbrechen. Im Regelfall wird der Controller nach einer vorgebbaren Zeit versuchen, die Kommunikation im regulären Betriebszustand wieder aufzunehmen.

Bei der in Fig. 1 skizzierten Grundschialtung sind für ein rezessives Bit des Sendesignals die Transistoren T1 und T11 der Treiberstufe des Teilnehmerbausteins gesperrt und die Spannungspegel auf den Datenleitungen CANH und CANL sind durch die Lastwiderstände R21 und R22 sowie ggf. eine Anpassungsimpedanz AN zwischen den Datenleitungen wie in Fig. 2 skizziert bestimmt. Ohne eine solche Anpassungsimpedanz werden die BUS-Leitungspegel im rezessiven Zustand annähernd auf den Betriebspotentialen VCC und GND gehalten, da die Widerstände R5, R6, R15 und R16 im Empfangszweig im Regelfall hochohmig gegenüber R21, R22 ausgeführt sind. Die Widerstände R21, R22 sind vorzugsweise nur einmal im BUS-System vorhanden, beispielsweise bei einem als Master arbeitenden Systemteilnehmer. Die Dimensionierung der Widerstände R21, R22 wird unter Berücksichtigung der Kabelkapazitäten C23, C24 und der Bitdauer der Datenübertragung vorgenommen. Während des rezessiven Bitzustands auf den Datenleitungen fließt daher kein nennenswerter Strom.

Der dominante Bitzustand Dom wird durch gleichzeitiges Einschalten der Transistoren T1 und T11 der Treiberstufe mittels des Sendesignals hergestellt. Im dominanten Bitzustand fließt ein Sendestrom jeweils durch T1, D2, R3 und R21 sowie durch R22, R13, D12 und T11. Die BUS-Leitungspegel sind in diesem Fall durch den Spannungsabfall an T1, D2 bzw. T11, D12 und die Spannungsteiler R3, R21 bzw. R22, R13 bestimmt. Im Regelfall werden die Widerstandswerte für R3, R13 wesentlich kleiner gewählt als die für R21, R22, beispielsweise 30 Ω gegenüber 24 Ω . Der Verlauf der resultierenden Spannungen auf den Datenleitungen CANH, CANL ist in Fig. 1B für einen zweifachen Bitwechsel Rez-Dom-Rez skizziert, wobei mit ULR und ULD die Spannung der Leitung CANL, mit UHR und UHD die der Leitung CANH im rezessiven bzw. dominanten Bitzustand jeweils gegen GND bezeichnet sind. Dabei ist UHR annähernd gleich Null und ULR ungefähr gleich der Be-

triebsspannung.

Die in Fig. 1 eingezeichneten Dioden D2, D12 berücksichtigen den Umstand, daß mehrere Sendetreiberstufen gleichzeitig aktiv sein können. Die Widerstände R4, R14 dienen als Vorwiderstände in den Ansteuerleitungen der Transistoren T1, T11. Die Basisanschlüsse dieser Transistoren können in bekannter Weise noch über Ableitwiderstände mit den jeweiligen Emittteranschlüssen verbunden sein. In den Empfangszügen zwischen den BUS-Leitungen CANH, CANL und den Empfänger-eingangsanschlüssen Rx1, Rx0 des Controller-Bausteins bilden die Widerstände R5, R6 bzw. R15, R16 Spannungsteiler, welche aus den Spannungen der BUS-Leitungen die Empfangsspannungen CANH', CANL' an den Eingängen Rx1, Rx0 eines Komparators ableiten. Der Komparator interpretiert $CANH' > CANL'$ als dominanten, $CANH' < CANL'$ als rezessiven Bitzustand.

Das Teilerverhältnis dieser Spannungsteiler liegt beispielsweise bei 10 : 1 und gewährleistet, daß auch bei einem Gleichspannungsversatz der Betriebsspannungen der Gleichaktssteuerbereich des Komparators nicht überschritten wird. Die Empfangszüge liegen vorzugsweise symmetrisch zu einem Referenzpotential bei VCC/2. Die gesamte Schaltung ist mit Rücksicht auf ENV-Probleme weitgehend symmetrisch zum Potential VCC/2 aufgebaut, d. h. alle für CANH bestimmten Elemente sind komplementär auch für CANL vorhanden. Weitere Ausgestaltungen der skizzierten Grundschaltung und vergleichbarer Schaltungen sind dem Fachmann geläufig.

Die an ein derartiges BUS-System in einem Fahrzeug angeschlossenen Teilnehmer sind i. a. über das ganze Fahrzeug verteilt angeordnet. Dabei sind eine Reihe möglicher Störungen zu berücksichtigen. In Fig. 2 sind die wesentlichsten Störungen in Form von Leitungsunterbrechungen (Kreuze) oder Kurzschlüssen (eingekreiste Verbindungspunkte) zwischen den Datenleitungen untereinander oder gegen die Potential VBat bzw. GND des Bordspannungsnetzes eingetragen. Bei Zweidraht-BUS-Systemen ist es möglich, bei einem Teil dieser Störungen die Kommunikationsfähigkeit des Systems durch Wechsel in einem Eindraht-Betriebsmodus aufrechtzuerhalten. In Fig. 3 sind rechts die vier vorgesehenen Betriebsmodi a) bis d) als Verlauf der an den Eingängen Rx0, Rx1 des Empfangskomparators anliegenden Spannungen bei doppeltem Bitwechsel wie in Fig. 1B skizziert. Dabei ist jeweils die an Rx1 anliegende Spannung mit durchgezogener Linie, die an Rx0 anliegende Spannung mit unterbrochener Linie eingetragen.

Im regulären ungestörten Modus a) bilden die Empfangsspannungen CANH', CANL' auch die Eingangsspannungen des Komparators. Im Eindraht-Betriebsmodus b) ist an den Eingang Rx0 des Komparators die konstante Spannung U1 angelegt als Ersatz für die Empfangsspannung der gestörten Leitung CANL. Am anderen Eingang liegt die Empfangsspannung CANH', die als ungestört angenommen ist. Im anderen Eindraht-Betriebsmodus c) ist die Empfangsspannung CANH' am Komparatoreingang Rx1 durch eine konstante Spannung U2 ersetzt, während an Rx0 die Empfangsspannung CANL' anliegt. Die Spannungen U1, U2 liegen dabei vorteilhafterweise in der Mitte der Pegelhöhe von CANH' bzw. CANL'. In beiden Eindraht-Betriebsmodi ist eine korrekte Detektion der Betriebszustände aus dem Vergleich der Eingangsspannungen des Komparators und damit eine Aufrechterhaltung der Kommunikation möglich. Bei Erkennen einer Störung durch den

Controller schaltet dieser vom Modus a) in die anderen Modi weiter und untersucht, ob einer der Eindrahtmodi eine Aufrechterhaltung der Kommunikation erlaubt. Gegebenenfalls hält er an diesem Modus zunächst fest, um nach einer vorgebbaren Zeit eine Rückschaltung in den Modus a) zu versuchen. Erkennt der Controller mehrmals in Folge einen Sendefehler, der beispielsweise durch eine der in Fig. 2 dargestellten Störungen hervorgerufen werden kann, so schaltet er vorübergehend in den Modus d), in welchem auf jeden Empfang verzichtet wird und durch konstante Eingangsspannungen U1 an Rx1 und U2 an Rx0 mit $U2 > U1$ ein dauernder rezessiver Bitzustand simuliert ist.

Die Umschaltung der Betriebsmodi kann beispielsweise mittels einer Multiplexeranordnung MUX mit zwei 4:1-Multiplexern M1 und M0 erfolgen, die durch ein Steuersignal S des Controllers synchron betätigt sind und jeweils eine der Empfangsspannungen oder eine der konstanten Spannungen wie beschrieben auf den jeweiligen Komparatoreingang weiterleiten. Der besondere Vorteil der Multiplexeranordnung ist in der freien Zuordnung der konstanten Spannungen U1, U2 zu Rx0 und Rx1 zu sehen, wodurch U1 und U2 für größte Störsicherheit gegen Leitungsstörungen ausgelegt werden können.

Bei Störungen der in Fig. 2 eingetragenen Art können insbesondere bei Kurzschlüssen gegen eine Batteriespannung von bis zu 32 Volt erhebliche Verlustleistungen in den Sendestromkreisen und Laststromkreisen der Schaltung nach Fig. 1A auftreten. Durch die gemäß der Erfindung vorgesehenen Mittel zum Auftrennen von Stromkreisen und deren Betätigung nach Maßgabe ermittelter Störungen können diese Verlustleistungen auf einfache Weise vermieden werden. Vorteilhafterweise sind diese Mittel und die Steuerung der Multiplexeranordnung so aufeinander abgestimmt, daß das Steuersignal S als 2-Bit-Signal in Form zweier jeweils zweierwertiger Teilsignale SI, SII gleichzeitig die genannten Mittel und die Multiplexer-Anordnung steuert.

Als Mittel zur Auftrennung der Stromkreise sind in Fig. 4 ausgehend von der in Fig. 1A skizzierten Grundschaltung Transistoren T8, T18, T25 und T26 mit Vorwiderständen R9, R19, R27 und R28 vorgesehen. Die mit Fig. 1A übereinstimmenden Elemente sind nur soweit zur Erläuterung erforderlich mit Bezugszeichen versehen.

Im ungestörten Betriebsmodus a) nach Fig. 3 sind Transistoren T25 und T26 leitend, während T8 und T18 sperren. Hierfür liegt im Steuersignal S unter Berücksichtigung der Transistortypen im skizzierten Fall beispielsweise SI auf GND und SII auf VCC. Damit sind die Laststromkreise über R22 und R21 geschlossen und die Betätigung der Sendetreiberstufen mit Transistoren T1, T11 ungehindert. Im Eindrahtmodus b) nach Fig. 3 wird die von der Leitung CANL abgeleitete Empfangsspannung nicht ausgewertet und die Leitung CANL daher zur Datenübertragung nicht benötigt. Bei der Steuerung der als Auftrennmittel vorgesehenen Transistoren ist dieser Eindrahtmodus dadurch berücksichtigt, daß das Teilsignal SI auf VCC umgeschaltet ist. Dadurch sperrt T25 den Laststromkreis über R22 und der jetzt leitende T18 verhindert die Aussteuerung des Treibertransistors T11 durch das Sendesignal an Tx1 und trennt dadurch den Sendestromkreis über T11 auf. Hiermit tritt selbst für einen Kurzschluß von CANL gegen die Batteriespannung UBat oder gegen das Bezugspotential GND keine Verlustleistung in diesen Stromkreisen auf und die Störung kann ohne Überlastungsgefahr bewältigt wer-

den. In entsprechender Weise wird im Eindrahtmodus c) nach Fig. 3 durch Umschalten des Steuersignals S auf SI=GND, SII=GND die Leitung CANL weiterbetrieben und eine Auftrennung des Laststromkreises über R21 und des Sendestromkreises über T1 bewirkt. Im Betriebsmodus d) schließlich sind mit SI=VCC und SII=GND alle der genannten Stromkreise aufgetrennt. Jedem der vier Betriebsmodi ist somit eine der vier möglichen Steuersignalkombinationen SI/SII eindeutig zugeordnet und die Anschlüsse der Multiplexer-Anordnung können entsprechend beschaltet werden.

Die skizzierte Schaltung ermöglicht den verlustarmen Betrieb auch im Störungsfall unter Weiterverwendung gebräuchlicher Controllerbausteine. An die Stelle der Auftrennung der Sendestromkreise mittels Transistoren T8, T18 kann auch eine Modifikation des Controllers treten, indem dieser betriebsmodusabhängig nur ein oder gar kein Sendesignal an Anschlüssen Tx0, Tx1 abgibt.

Bipolare Planartransistoren haben im linearen Bereich Transitfrequenzen > 100 MHz. Im gesättigten Schalterbetrieb sorgt die große Unsymmetrie für hohe Verzögerungszeiten beim Übergang von gesättigten zum gesperrten Betrieb. Andererseits ist das Zweidrahtübertragungssystem empfindlich gegen Überlappungsfehler von CANH und CANL, weil dadurch Gleichtaktspannungsimpulse auf die Leitung gelangen, die Radio und andere Elektronik stören, deshalb ist in Fig. 5 eine Weiterbildung der Schaltung nach Fig. 4 mit Mitteln zur schnellen Zwangsentladung für die Treibertransistoren T1 und T11 eingezeichnet.

Angenommen Treibertransistor T11 ist leitend Tx1=VCC, Tx0=GND, T41 ist gesperrt. Beim Übergang von dominant auf rezessiv wird Tx0=VCC und Tx1=GND. Über den Kondensator C46 wird Transistor T41 schnell leitend und räumt die Basisladung des Treibers T1 in 100–200 ns aus (sonst würde es 1–3 µs dauern). Damit aber T41 nicht bleibend übersteuert wird und selbst langsam aus der Sättigung läuft, wird über die Diode D43 und den Spannungsteiler R44 und R45 dafür gesorgt, daß die Kollektorspannung von Transistor T41 etwa bei 450–500 mV liegt, niedrig genug um T11 zu sperren und hoch genug um die Sättigung von T41 zu vermeiden. Zum schnellen Sperren dieses T41 sorgt wieder der Kondensator C46. Die Wirkungsweise der komplementär hierzu vorhandenen Schaltungselemente ist ohne explizite Darlegung ersichtlich. Mit dieser Schaltung konnten gute EMV-Abstrahlungswerte erreicht werden.

Störungen, die auf die CAN-Leitungen von außen eingekoppelt werden, treten fast immer als Gleichtaktstörungen auf, d. h. auf beiden Leitungen sind die gleichen Störspannungsamplituden den Nutzspannungen überlagert.

Diese Störspannungen können u. U. ein Vielfaches der Nutzspannungen sein und würden den Eingangskomparator in seinem Gleichtaktaussteuerbereich z. B. von +1 bis +4V gegen GND überfahren und zu Übertragungsfehlern führen.

Deswegen sind, wie in Fig. 6 gezeigt, die in Fig. 1 angedeuteten Spannungsteiler 5, 6 und 15, 16 vorteilhafterweise als RC-Filter (51 bis 56, 61 bis 66 ausgeführt. Gleichzeitig ist ein gegenüber den Filterwiderständen niederohmiger Spannungsteiler 71 bis 74) für VCC/2 und U1 bzw. U2 eingezeichnet.

Das zweigliedrige RC-Filter erzielt mit geringem Mehraufwand erhebliche Vorteile gegenüber einem einfachen RC-Filter. Ohne die Impulsform wesentlich

gegenüber einem eingliedrigen zu verschlechtern, hat es bei hohen Frequenzen etwa die doppelte Weitabdämpfung in dB. Weil die Gleichtaktspannung gegen Bezugspotential GND gemessen wird und wirkt, müssen die Filterhälften einigermaßen gleich sein, damit die Differenzspannung CANH' gegen CANL' klein wird. Die absolute Größe der Kondensatorpaare 55, 65, 63, 53 ist unkritisch. Die Widerstände 51 und 61 dienen an jedem Treiber zur Potentialfestlegung bei unterbrochener Leitung auf den rezessiven Zustand. Sie sind viel größer als R21 und R22. Dieses Filter ist ein wesentlicher Beitrag zur EMV-Festigkeit eines CAN Übertragungssystems.

Die in Fig. 7 eingezeichnete Symmetrierdrossel 80 zwischen Treiberstufe 100 und dem Kabel 82 mit Signalleitungen 83, 84 und Masseleitungen 85 wirkt nur im dominanten Zustand von einer niederohmigen Quelle auf das niederohmige Kabel als Dämpfung für Gleichtaktsignale und Gegentaktoberwellen. Die hochohmige Eingangsschaltung im rezessiven (Empfangszustand) läßt keinen Strom fließen und die Drossel bildet keinen Spannungsteiler mehr, weil der Eingangswiderstand des Empfangszuges wesentlich höher ist als der Drosselwiderstand. Damit sich aus der Drossel und der erheblichen Kabelkapazität kein Serienschwingkreis mit Spannungsüberhöhung bildet, ist je eine Dämpfungssperle 81 dazwischen geschaltet, die genügend Dämpfungswiderstand eintransformiert um eine Schwingung zuverlässig zu verhindern.

Das Kabelersatzbild in Fig. 7 ist für Kabel mit sternförmiger Anordnung der Adern bestimmt, das in dieser Beschaltung nahezu die Qualitäten eines geschirmten Kabels hat ohne dessen Nachteile im Preis und in der Konfektionierung zu besitzen.

Durch die erfindungsgemäße Auftrennung von Stromkreisen nach Maßgabe ermittelter Störungen reduziert sich die zu berücksichtigende Verlustleistung in den beteiligten Bauelementen soweit, daß eine weitgehende Integration der in Fig. 4 bis Fig. 6 skizzierten Schaltungen möglich ist. In eine derartige integrierte Schaltung können ohne nennenswerten Mehraufwand mehrere Empfangskomparatoren für verschiedene Betriebsmodi sowie die Multiplexeranordnung aufgenommen werden. Eine solche Anordnung ist in Fig. 8 skizziert. Die Filter, der pnp-Transistor T25, die besonders belasteten Widerstände R3, R13, R21 und R22 sowie die Dioden D2, D12 sind als externe Beschaltung des integrierten Schaltkreises IC realisiert. Als Sendesignal vom Controller-Baustein ist nur eines der komplementären Signale, z. B. Tx0 vorgesehen. Das hierzu komplementäre Sendesignal Tx1 kann im Baustein IC intern erzeugt werden. Durch die mehreren Empfangskomparatoren werden über die Multiplexeranordnung nur noch digitale Signale weitergegeben. Für die Multiplexeranordnung ist zudem nur noch ein 4:1-Umschalter M erforderlich. Für die drei Betriebsmodi a), b) und c) nach Fig. 3 ist jeweils ein Komparator vorgesehen. Die Eingänge der Komparatoren Ka, Kb, Kc sind mit den sich aus Fig. 3 ergebenden Spannungen fest beaufschlagt. Je nach Betriebsmodus wird einer der Komparatorausgänge auf den Eingangsanschluß Rx1 des Controllers mittels der Multiplexeranordnung weitergeschaltet. Für den Betriebsmodus d) nach Fig. 3 ist kein Komparator erforderlich. In diesem Modus wird lediglich eine konstante Spannung UL entsprechend einem der digitalen Komparatorausgangspegel oder GND weitergeleitet. Das Ausgangssignal des Multiplexers an Rx1 stellt an sich bereits ein demoduliertes Datensignal dar. Zum Betrieb des skizzierten integrierten Bausteins an einen ge-

bräuchlichen Controller mit zwei Kompartoreingängen wird der Eingang Rx0 des Controllers mit einer konstanten Referenzspannung Ref, z. B. VCC/2 beaufschlagt. Die Ansteuerung des Multiplexers und die Auftrennung von Stromkreisen erfolgt gleichzeitig über das Steuersignal S (SI, SII) wie beschrieben. Zu beachten ist die Entkopplung aller controller-seitigen Anschlüsse von auf der BUS-Seite eingekoppelten HF-Störspannungen und -strömen über 500 MHz. Hierfür können u. U. je zweifache Stromversorgungsanschlüsse für VCC und GND vorteilhaft sein.

Wegen der Forderung auch einen Kurzschluß einer der Datenleitungen gegen eine hohe Batteriespannung auszuhalten, wird der Schaltkreis in bipolarer Technologie ausgeführt.

Vorteile der erfindungsgemäßen Anordnung sind insbesondere

- geringer Leistungsverbrauch
- Eindrahtfähigkeit bei einer Vielzahl von Störungen
- geringe Verlustleistung auch bei Leistungsstörungen
- gutes EMV-Verhalten und Störfestigkeit gegen Einstreuungen
- keine gesonderten Filter gegen Bordnetzstörungen erforderlich
- weitgehende Integration möglich.

Patentansprüche

1. Anordnung zur bidirektionalen Datenübertragung in einem Zweidraht-BUS-System, dessen Übertragungsleitungen über Laststromkreise und/oder Sendestufen-Stromkreise angeschlossener Teilnehmerbausteine mit Betriebspotentialen verbunden sind, mit Einrichtungen zur Überwachung der Datenleitungen auf Störungen und ggf. zur Umschaltung von Betriebsmodi, **dadurch gekennzeichnet**, daß Mittel zur Auftrennung der Sendestufen- und/oder Laststromkreise vorhanden sind und diese Mittel nach Maßgabe ermittelter Störungen so betätigt sind, daß eine im eingeschalteten Betriebsmodus für die Datenübertragung nicht benötigte Datenleitung von dem Betriebspotentialen getrennt wird.
2. Anordnung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Betätigung der genannten Mittel gleichzeitig mit der Umschaltung von Betriebsmodi erfolgt.
3. Anordnung nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß die Umschaltung der Betriebsmodi mittels einer Multiplexer-Anordnung (MUX, M) erfolgt.
4. Anordnung nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß für die Steuerung der Umschaltung der Betriebsmodi und für die Steuerung der Mittel zur Auftrennung der Stromkreise dieselben Steuersignale (SI, SII) benutzt sind.
5. Anordnung nach einem der Ansprüche 1 bis 4, gekennzeichnet durch nicht statisch gesättigte Sperrschalttransistoren als Mittel zum Auftrennen von Stromkreisen.
6. Anordnung nach einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, daß zwischen die Datenleitungen und die Empfangseingänge angeschlossener Teilnehmerbausteine Komparatorstufen (Ka, Kb, Kc) eingefügt sind.

7. Anordnung nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß mehrere Vergleicher als Empfangsdetektoren für verschiedene Betriebsmodi vorhanden sind und die Umschaltung der Betriebsmodi durch Umschalten der Ausgänge der Detektoren erfolgt (Fig. 8)

8. Anordnung nach einem der Ansprüche 1 bis 7, gekennzeichnet durch Entkopplungsmittel zum Verhindern eines Durchgriffs von Störsignalen auf nachgeschaltete Bauelemente.

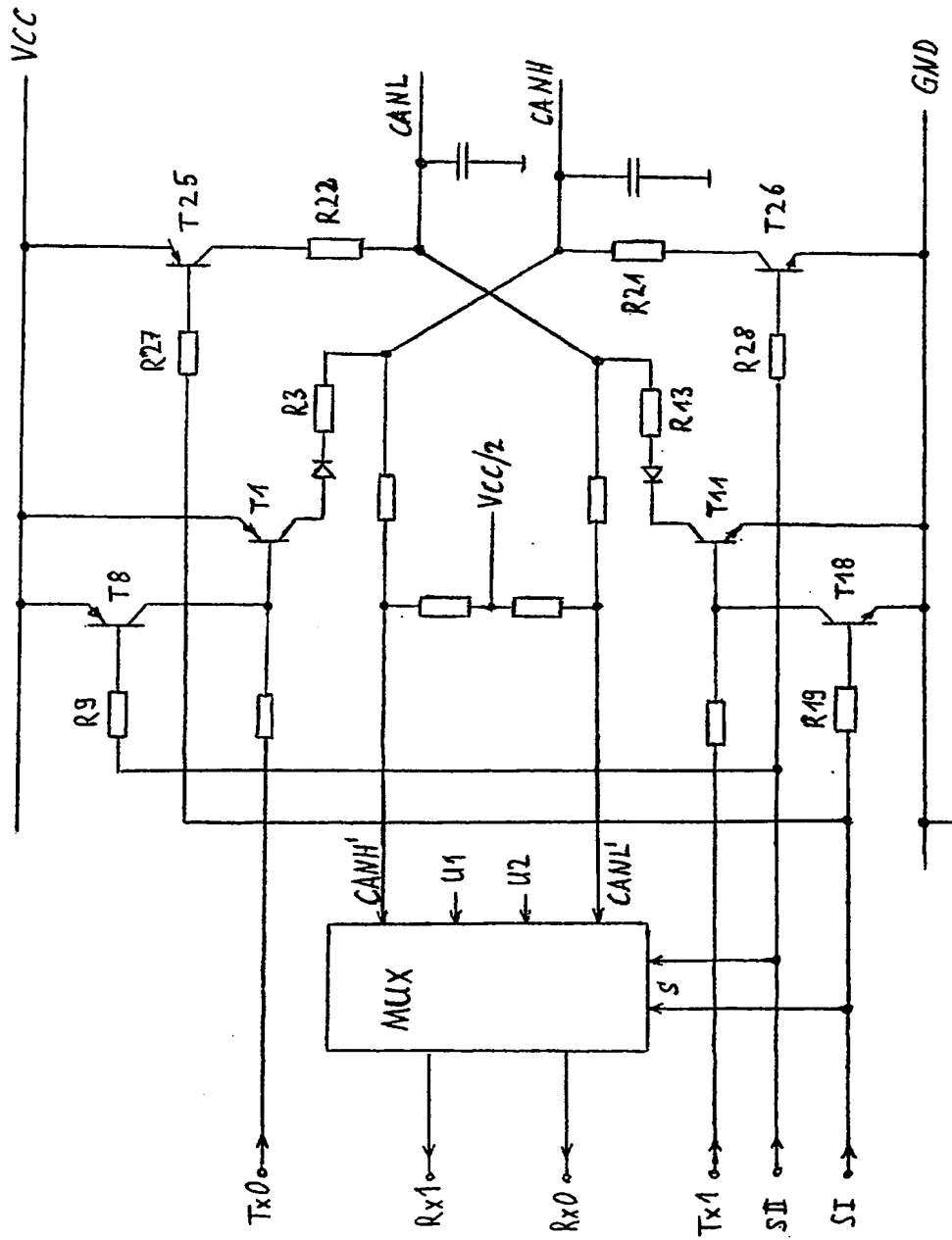
9. Anordnung nach einem der Ansprüche 1 bis 8, dadurch gekennzeichnet, daß in die Empfangsleitungen angeschlossener Teilnehmerbausteine je ein Tiefpaß eingefügt ist.

10. Anordnung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, daß die Tiefpässe als zweistufige RC-Filter ausgeführt sind.

11. Anordnung nach einem der Ansprüche 1 bis 10, dadurch gekennzeichnet, daß die BUS-Leitung als vieradriges Kabel mit sternförmiger Anordnung der Adern ausgeführt ist, bei welchem zwei gegenüberliegende Adern die Datenleitungen bilden und die beiden anderen Adern auf Bezugspotential liegen, und daß die Anschlußleitungen angeschlossener Teilnehmerbausteine über eine Symmetrierdrossel mit zwei getrennten Wicklungen und je eine in Reihe dazu liegende Dämpfungssperle geführt sind.

Hierzu 6 Seite(n) Zeichnungen

- Leerseite -



X

FIG. 4

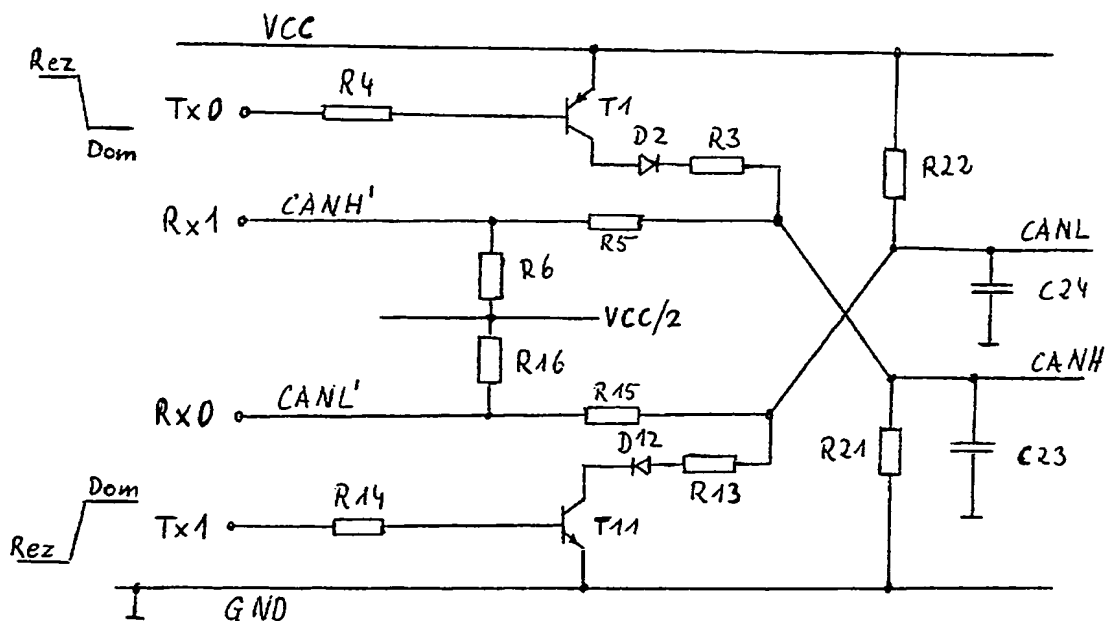


FIG. 1A

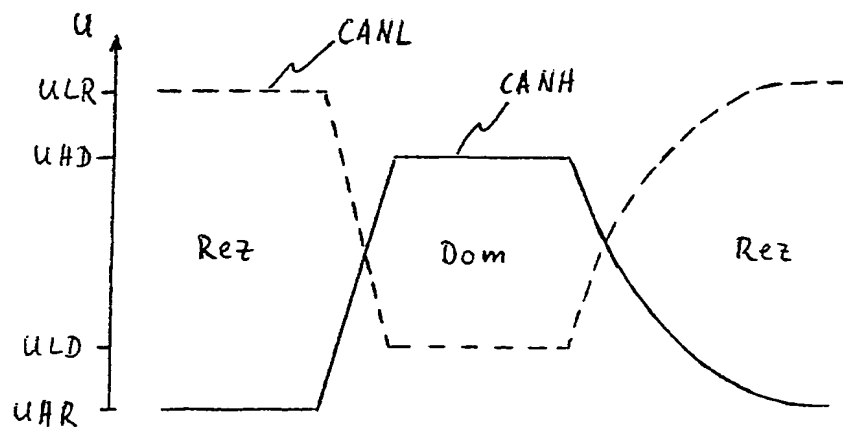


FIG. 1B

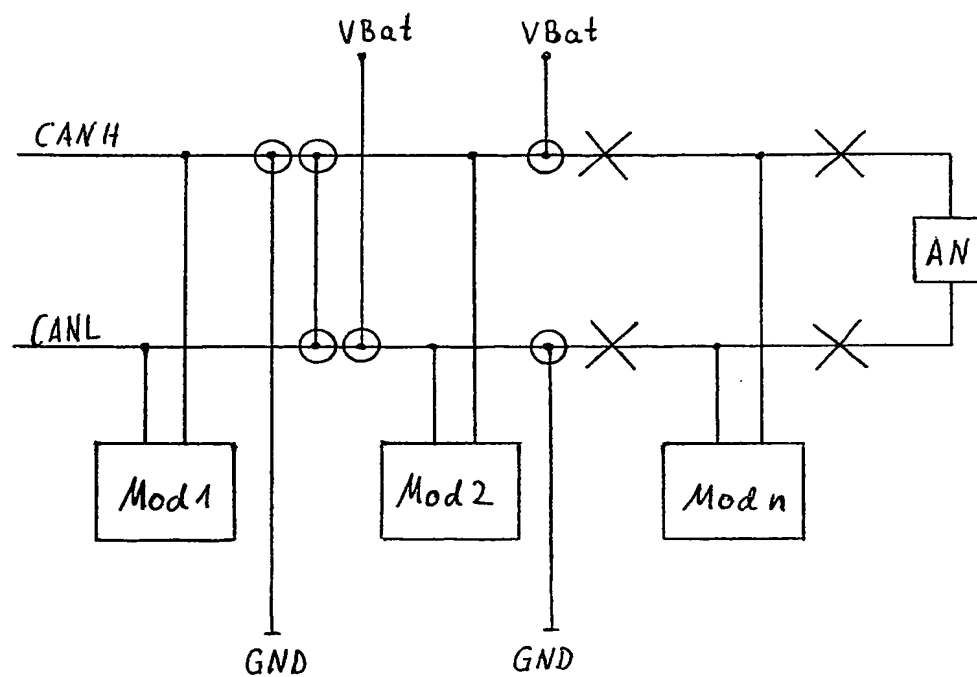


FIG. 2

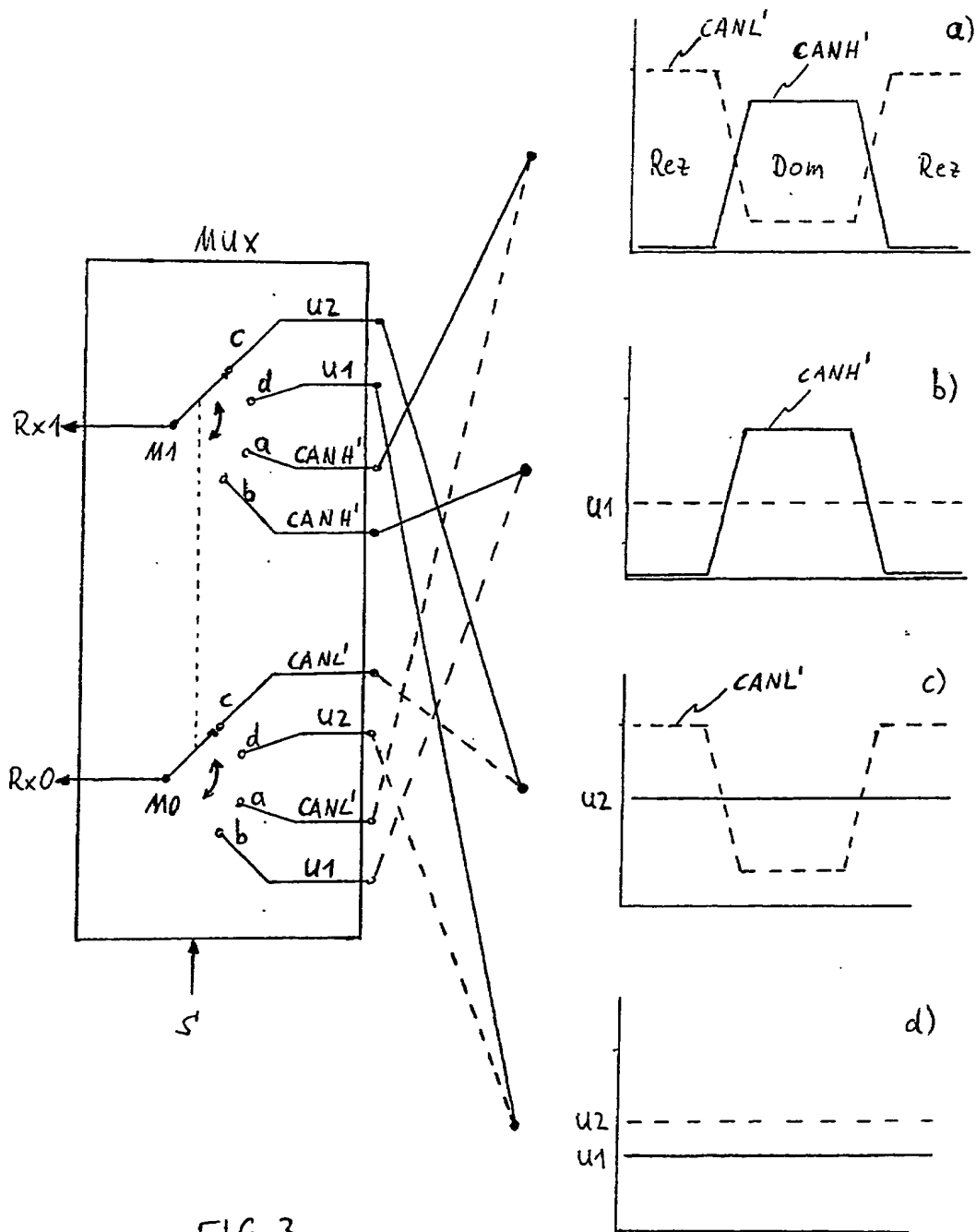


FIG. 3

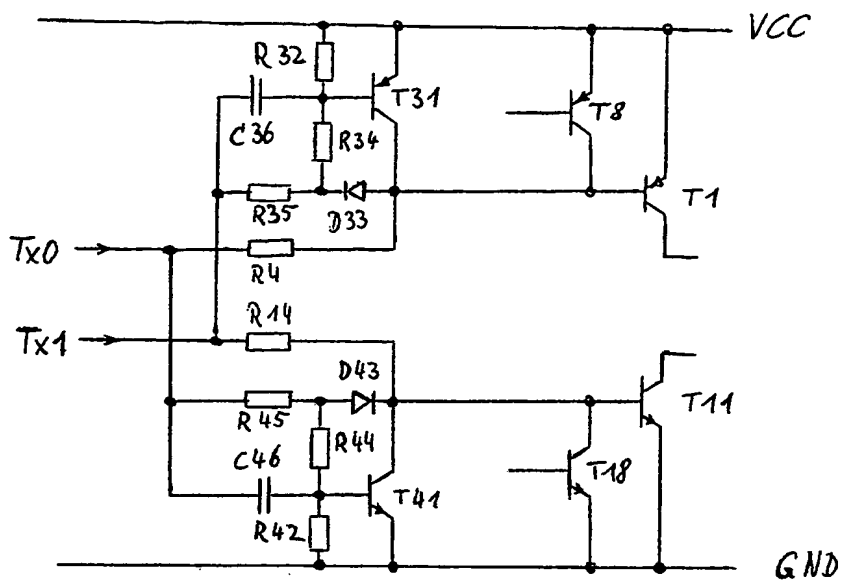


FIG. 5

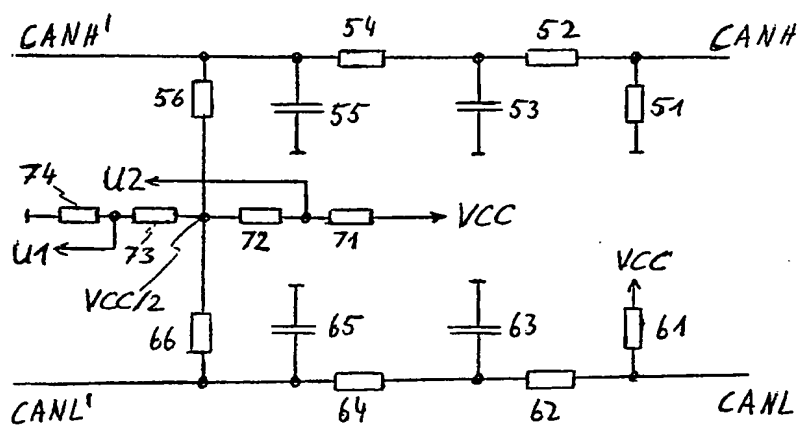


FIG. 6

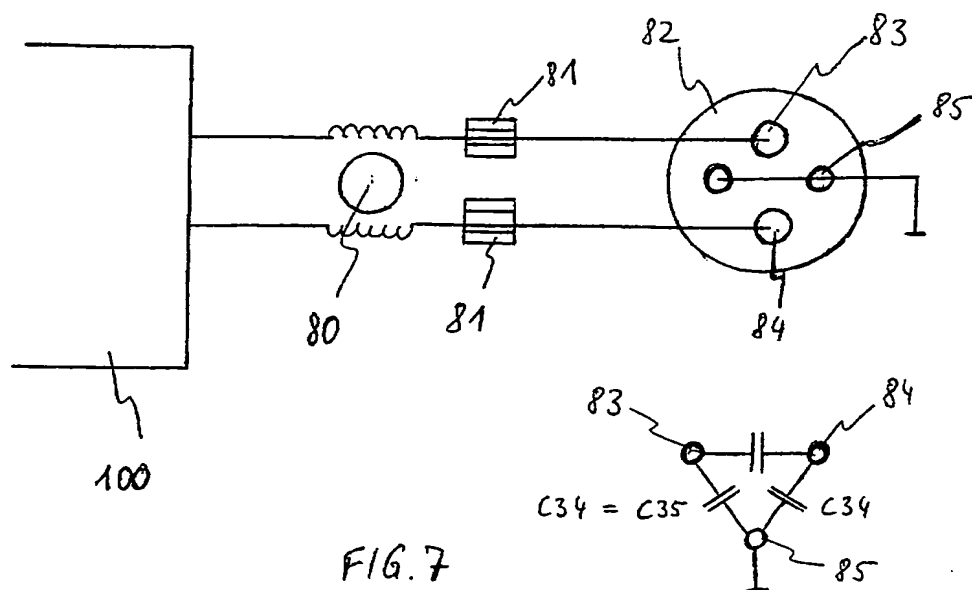


FIG. 7

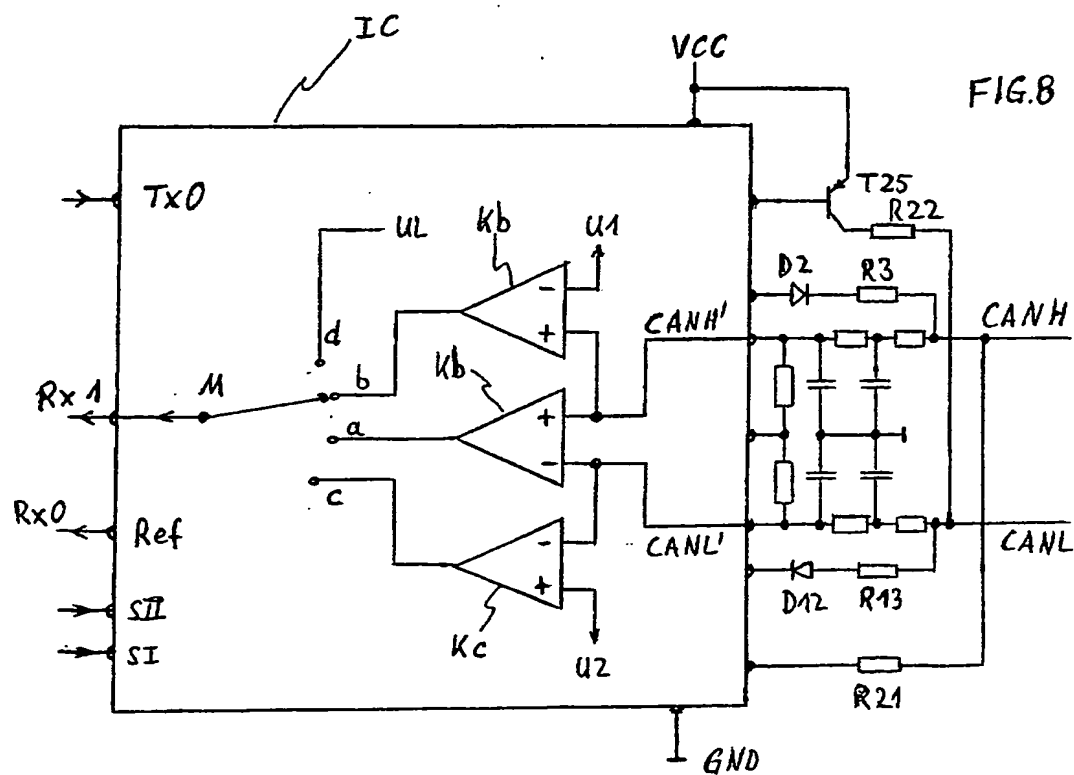


FIG. 8